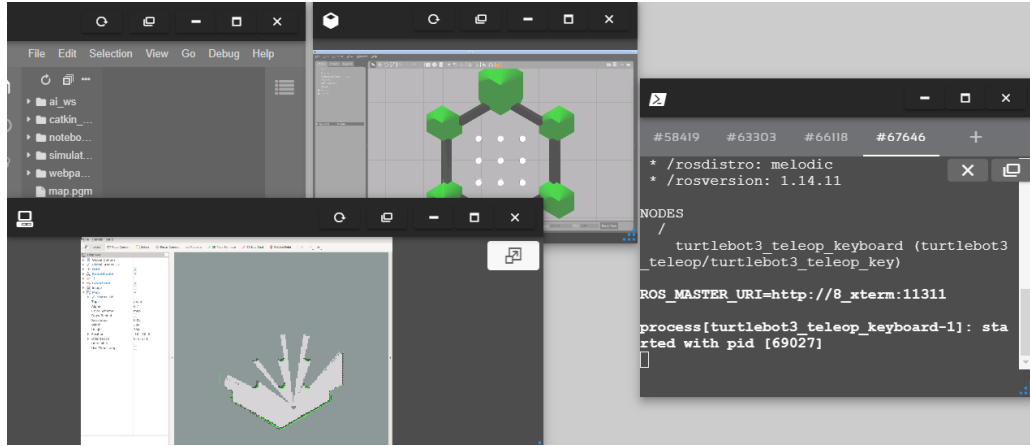
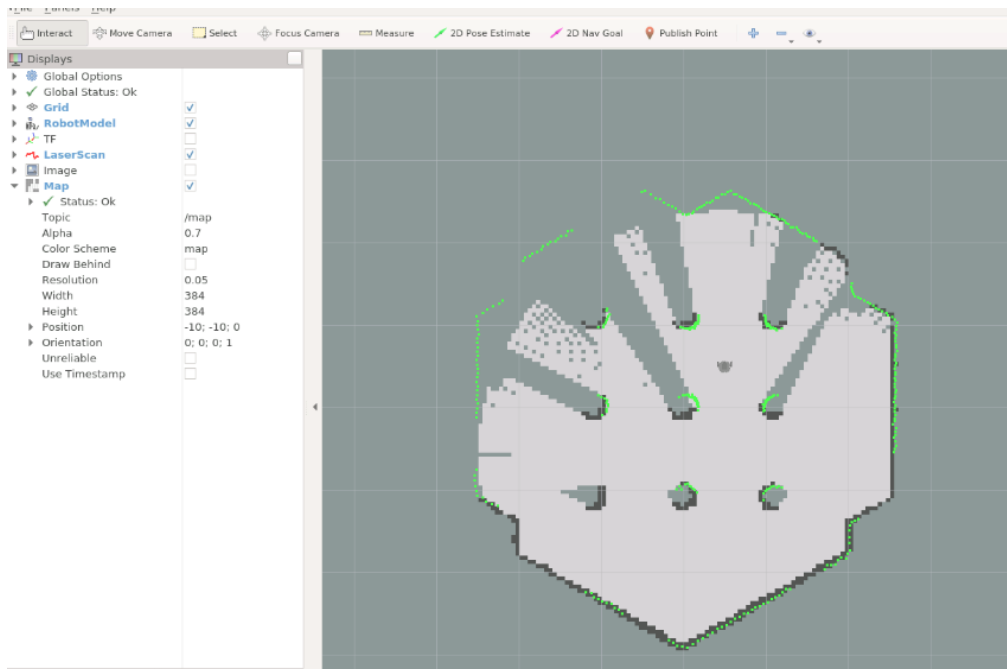


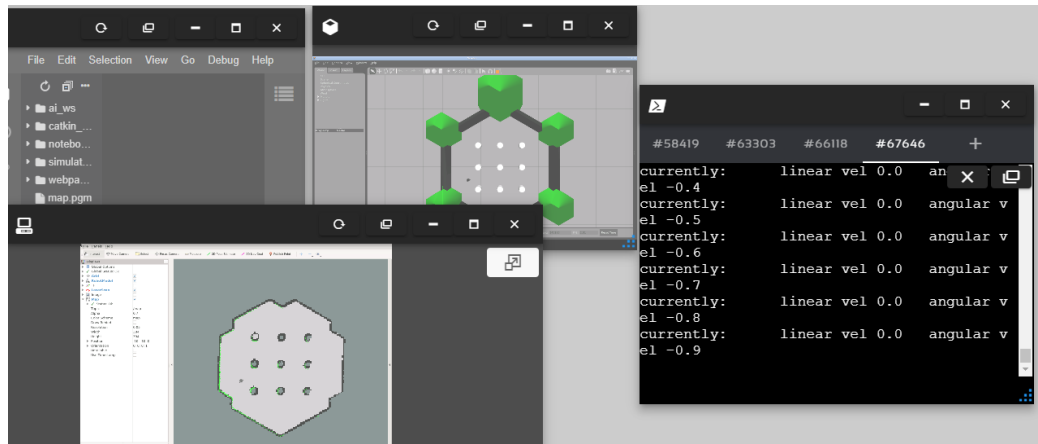
قبل البدء بالحركة واخذ خريطة المكان



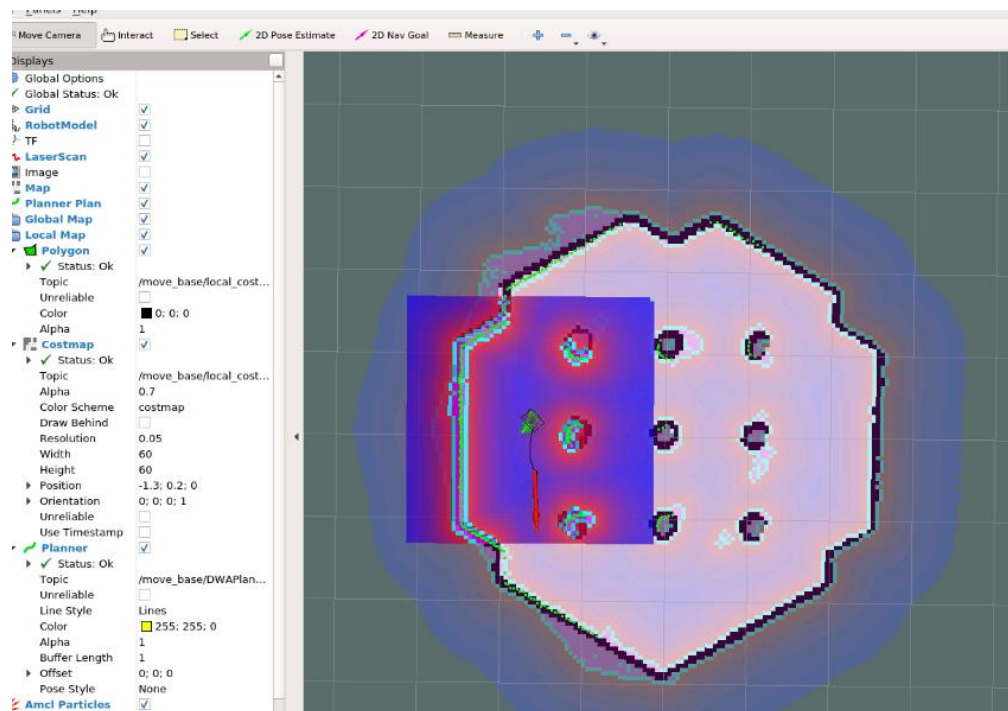
اثناء اخذ الخريطة



تم اخذ الخريطة



تحديد goal باستخدام Navigation Simulation



ذهاب الروبوت الى goal

